

Міністерство освіти і науки України
Національний університет „Львівська політехніка”

Кафедра ЕОМ



Звіт

з лабораторної роботи №2
з дисципліни: “Моделювання комп’ютерних систем”
на тему: «Структурний опис цифрового автомата. Перевірка роботи автомата
за допомогою стенда **Elbert V2 – Spartan 3A FPGA.**»

Виконав: ст.гр. КІ-201
Терлецький А.А.
Прийняв:
Козак Н.Б.

Львів
2023

Мета роботи: на базі стенда **Elbert V2 – Spartan 3A FPGA** реалізувати цифровий автомат світлових ефектів згідно вимог.

Завдання згідно з варіантом:

Варіант – 3:

- Пристрій повинен реалізувати 8 комбінацій вихідних сигналів згідно таблиці:

Стан#	LED_0	LED_1	LED_2	LED_3	LED_4	LED_5	LED_6	LED_7
0	1	1	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	0	0	0	0	0
2	0	0	1	1	0	0	0	0
3	0	0	0	1	1	0	0	0
4	0	0	0	0	1	1	0	0
5	0	0	0	0	0	1	1	0
6	0	0	0	0	0	0	1	1
7	0	0	0	0	0	0	0	1

- Пристрій повинен використовувати 12MHz тактовий сигнал від мікроконтролера IC1 і знижувати частоту за допомогою внутрішнього подільника. Мікроконтролер IC1 є частиною стенда *Elbert V2 – Spartan 3A FPGA*. Тактовий сигнал заведено на вхід *LOC = P129 FPGA* (див. **Додаток – 1**).
- Інтерфейс пристрою повинен мати вхід синхронного скидання (*RESET*).
- Інтерфейс пристрою повинен мати вхід керування режимом роботи (*MODE*):
 - Якщо *MODE=0* то стан пристрою інкрементується по зростаючому фронту тактового сигналу пам'яті станів (0->1->2->3->4->5->6->7->0...).
 - Якщо *MODE=1* то стан пристрою декрементується по зростаючому фронту тактового сигналу пам'яті станів (0->7->6->5->4->3->2->1->0...).
- Інтерфейс пристрою повинен мати однорозрядний вхід керування швидкістю роботи (*SPEED*):
 - Якщо *SPEED=0* то автомат працює зі швидкістю, визначеною за замовчуванням.
 - Якщо *SPEED=1* то автомат працює зі швидкістю, **В 4 РАЗИ ВИЩОЮ** ніж в режимі (*SPEED=0*).
- Для керування сигналом *MODE* використати будь який з 8 *DIP* перемикачів (див. **Додаток – 1**).
- Для керування сигналами *RESET/SPEED* використати будь які з *PUSH BUTTON* кнопок (див. **Додаток – 1**).

Виконання роботи:

- Створив проект.
- Додав VHDL Module для імплементації логіки формування вихідних сигналів.

Код OutputLogic:

```

library IEEE;

use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;


-- Uncomment the following library declaration if using
-- arithmetic functions with Signed or Unsigned values
--use IEEE.NUMERIC_STD.ALL;


-- Uncomment the following library declaration if instantiating
-- any Xilinx primitives in this code.
--library UNISIM;
--use UNISIM.VComponents.all;


entity out_logic_intf is
    Port ( IN_BUS : in  std_logic_vector(2 downto 0);
          OUT_BUS : out std_logic_vector(7 downto 0)
          );
end out_logic_intf;

architecture out_logic_arch of out_logic_intf is

begin

    OUT_BUS(0) <= (not(IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0)));

    OUT_BUS(1) <= ((not(IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))) or
(not(IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))));

    OUT_BUS(2) <= ((not(IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))) or
(not(IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))));

    OUT_BUS(3) <= ((not(IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))) or
(not(IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))));

```

```
OUT_BUS(4) <= ((not(IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))) or
((IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))));
```

```
OUT_BUS(5) <= (((IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))) or
((IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))));
```

```
OUT_BUS(6) <= (((IN_BUS(2)) and not(IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))) or
((IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))));
```

```
OUT_BUS(7) <= (((IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and not(IN_BUS(0))) or
((IN_BUS(2)) and (IN_BUS(1)) and (IN_BUS(0))));
```

```
end out_logic_arch;
```

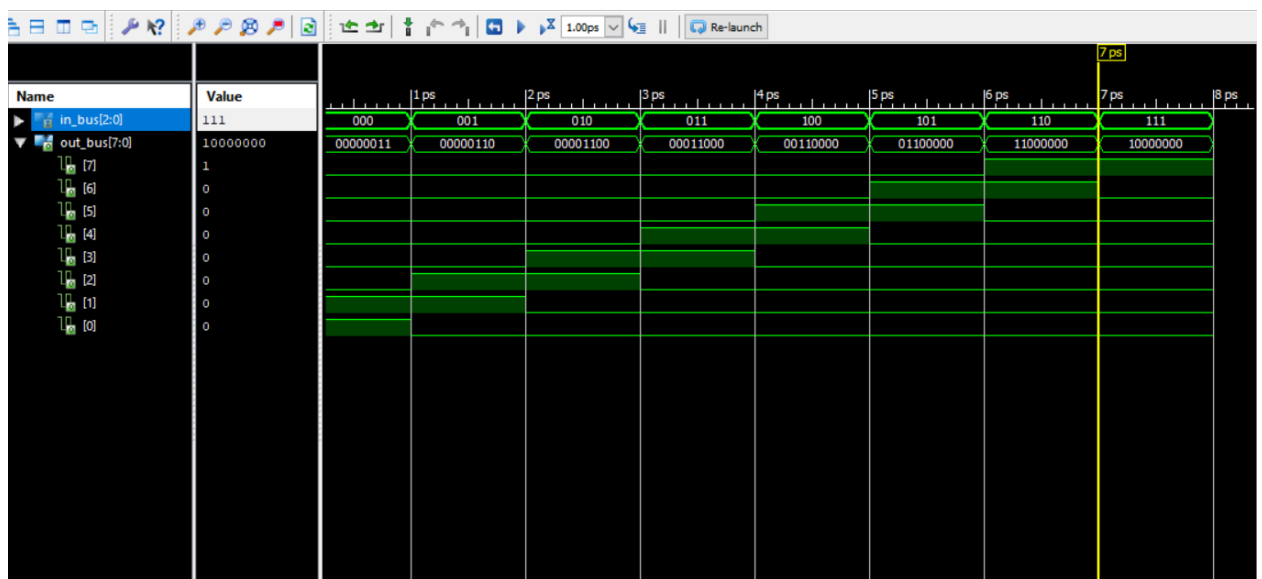


Рис. 1 Діаграма проведеної симуляції для OutputLogic

3. Додав VHDL Module для імплементації логіки формування переходів. Код TransitionLogic:

```
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;

entity transition_logic_intf is
    Port ( CUR_STATE : in std_logic_vector(2 downto 0);
          MODE : in std_logic;
          RES : in std_logic;
          NEXT_STATE : out std_logic_vector(2 downto 0)
    );
end transition_logic_intf;

architecture transition_logic_arch of transition_logic_intf is
```

begin

```
NEXT_STATE(0) <= (not(RES) and not(MODE) and not(CUR_STATE(2)) and
not(CUR_STATE(1)) and not(CUR_STATE(0))) or -- 000 -> 001
(not(RES) and not(MODE) and not(CUR_STATE(2)) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 010 -> 011
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 100 -> 101
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 110 -> 111
(not(RES) and MODE and not(CUR_STATE(2)) and (CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 001 <- 010
(not(RES) and MODE and (CUR_STATE(2)) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 011 <- 100
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and (CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 101 <- 110
(not(RES) and MODE and not(CUR_STATE(2)) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))); -- 111 <- 000
```

```
NEXT_STATE(1) <= (not(RES) and not(MODE) and not(CUR_STATE(2)) and
not(CUR_STATE(1)) and CUR_STATE(0)) or -- 001 -> 010
(not(RES) and not(MODE) and not(CUR_STATE(2)) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 010 -> 011
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
CUR_STATE(0)) or -- 101 -> 110
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 110 -> 111
(not(RES) and MODE and not(CUR_STATE(2)) and (CUR_STATE(1)) and
(CUR_STATE(0))) or -- 010 <- 011
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 011 <- 100
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
CUR_STATE(0)) or -- 110 <- 111
(not(RES) and MODE and not(CUR_STATE(2)) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))); -- 111 <- 000
```

```
NEXT_STATE(2) <= (not(RES) and not(MODE) and not(CUR_STATE(2)) and
CUR_STATE(1) and CUR_STATE(0)) or -- 011 -> 100
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 100 -> 101
(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
CUR_STATE(0)) or -- 101 -> 110
```

```

(not(RES) and not(MODE) and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 110 -> 111
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and not(CUR_STATE(1)) and
CUR_STATE(0)) or -- 100 <- 101
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
not(CUR_STATE(0))) or -- 101 <- 110
(not(RES) and MODE and CUR_STATE(2) and CUR_STATE(1) and
CUR_STATE(0)) or -- 110 <- 111
(not(RES) and MODE and not(CUR_STATE(2)) and not(CUR_STATE(1)) and
not(CUR_STATE(0))); -- 111 <- 000

```

end transition_logic_arch;

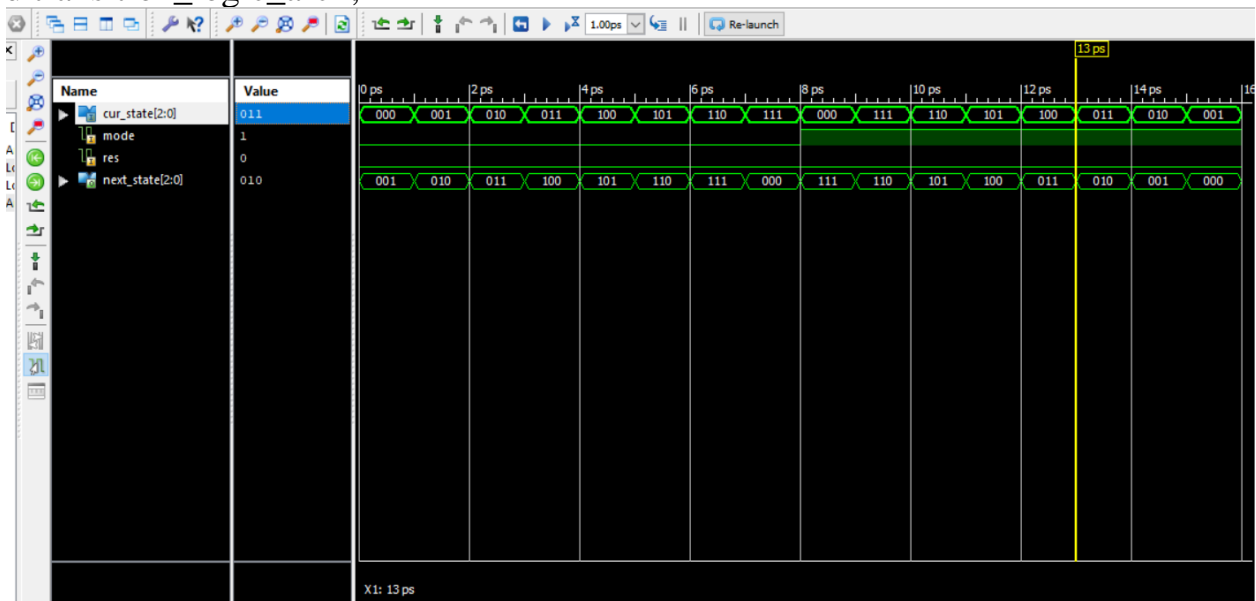


Рис. 2 Діаграма проведеної симуляції для TransitionLogic

4. Згенерував Schematic файли для OutputLogic та TransitionLogic.
5. Створив Schematic файл LightController, реалізував в ньому пам'ять стану автомата та зв'язав між собою всі його частини.

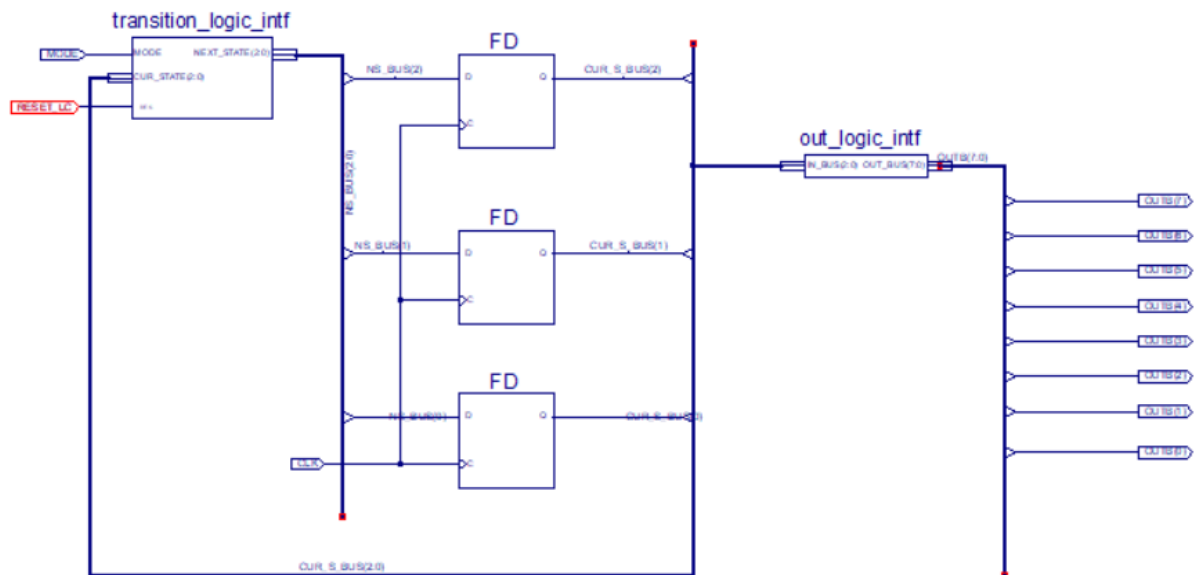


Рис. 3 Схеми LightController

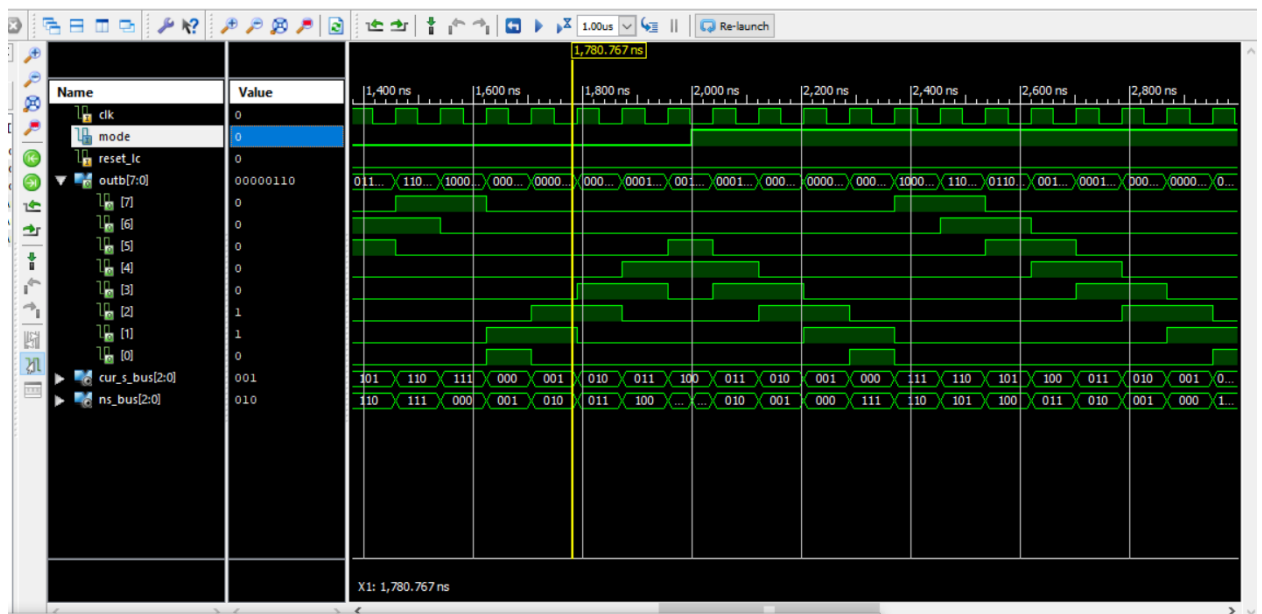


Рис. 4 Діаграма проведеної симуляції для LightController

6. Створив Schematic файл TopLevel, в якому реалізував подільник входної частоти та інтегрував його зі створеним автоматом, попередньо згенерувавши для нього Schematic файл.

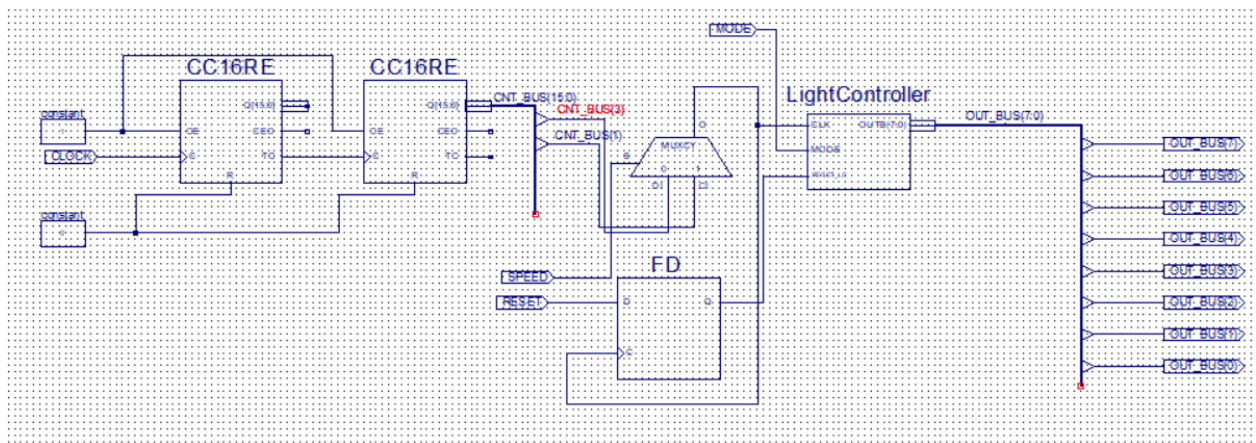


Рис. 5 Схема TopLevel

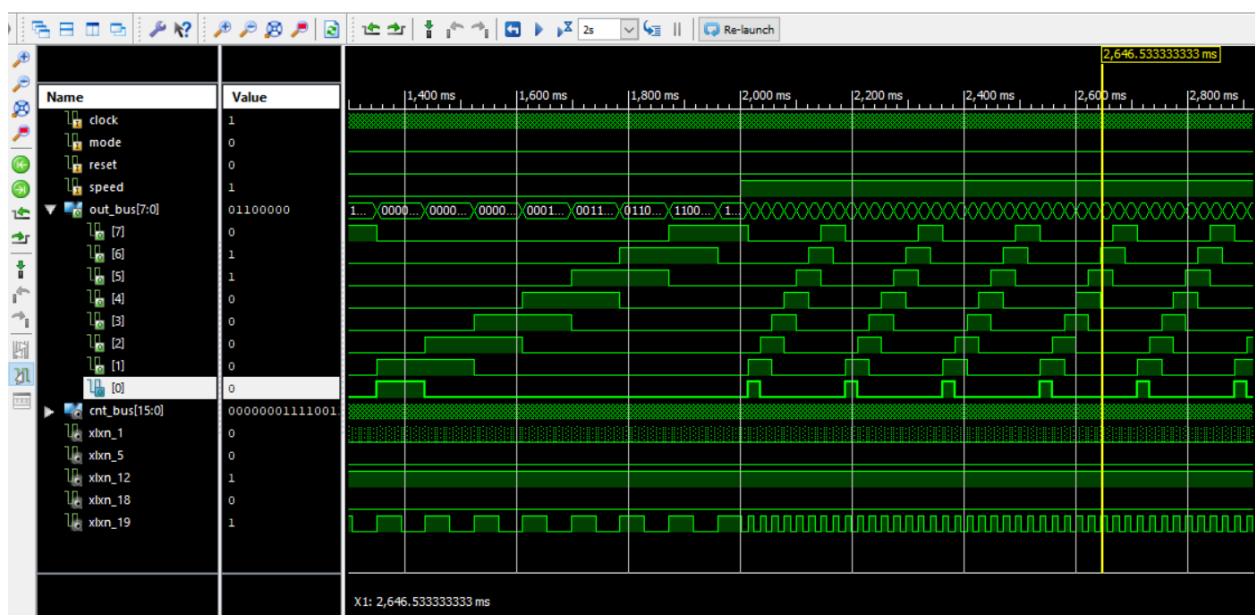


Рис. 6 Діаграма проведеної симуляції для TopLevel

7. Створив Constraints файл, зв'язав в ньому виводи схеми та фізичні виводи плати.

Bmict Constraints.ucf:

```
#+++++
+++++
# This file is a .ucf for ElbertV2 Development Board #
# To use it in your project : #
# * Remove or comment the lines corresponding to unused pins in the project
#
# * Rename the used signals according to the your project #
#+++++
+++++
```



```

#####
#####
#####
#
#
#
#####
#####
#####
#
#
#####
#####

NET "OUT_BUS(0)"      LOC = P46  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(1)"      LOC = P47  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(2)"      LOC = P48  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(3)"      LOC = P49  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(4)"      LOC = P50  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
= SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(5)"      LOC = P51  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(6)"      LOC = P52  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;
NET "OUT_BUS(7)"      LOC = P53  | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW =
SLOW | DRIVE = 12;

#####
#####
#
#
#####
#####

NET "MODE"      LOC = P70  | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 | SLEW
= SLOW | DRIVE = 12;

```

UCF for ElbertV2 Development Board

```
#####  
#####  
#                               Switches  
#####  
#####
```

```
NET "SREED"      LOC = P80  | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 |  
SLEW = SLOW | DRIVE = 12;  
NET "RESET"      LOC = P79  | PULLUP | IOSTANDARD = LVCMOS33 |  
SLEW = SLOW | DRIVE = 12;
```

8. Згенерував бінарний файл для цифрового автомата світлових ефектів.

Висновок: виконавши лабораторну роботу, здобуто навички реалізації цифрових автоматів світлових ефектів.